

PCT/KR 03/02718
RO/KR 12.12.2003

REC'D 29 DEC 2003

WIPO

PCT



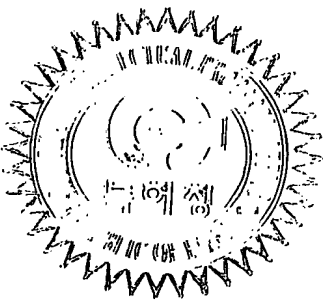
별첨 사본은 아래 출원의 원본과 동일함을 증명함.

This is to certify that the following application annexed hereto
is a true copy from the records of the Korean Intellectual
Property Office.

출원 번호 : 10-2002-0088088
Application Number

출원 년 월 일 : 2002년 12월 31일
Date of Application DEC 31, 2002

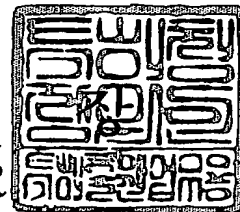
출원인 : 에스케이 텔레콤주식회사
Applicant(s) SK TELECOM CO., LTD.



2003 년 12 월 12 일

특 허 청

COMMISSIONER



**PRIORITY
DOCUMENT**
SUBMITTED OR TRANSMITTED IN
COMPLIANCE WITH RULE 17.1(a) OR (b)

【서지사항】

【서류명】	특허출원서
【권리구분】	특허
【수신처】	특허청장
【제출일자】	2002.12.31
【발명의 명칭】	E V -D O 시스템의 핸드오프 실패를 복구하는 방법 및 시스템
【발명의 영문명칭】	Method and System for Recovering from Hand-off fail for Use in CDMA 2000 1x EV-DO System
【출원인】	
【명칭】	에스케이텔레콤 주식회사
【출원인코드】	1-1998-004296-6
【대리인】	
【성명】	이철희
【대리인코드】	9-1998-000480-5
【포괄위임등록번호】	2000-010209-0
【대리인】	
【성명】	송해모
【대리인코드】	9-2002-000179-4
【포괄위임등록번호】	2002-031289-6
【발명자】	
【성명의 국문표기】	변재완
【성명의 영문표기】	BYUN, JAE WAN
【주민등록번호】	590805-1140214
【우편번호】	411-810
【주소】	경기도 고양시 일산구 마두동 739 백마APT 212-302
【국적】	KR
【발명자】	
【성명의 국문표기】	이재문
【성명의 영문표기】	LEE, JAE MOON
【주민등록번호】	601114-1058211
【우편번호】	138-912
【주소】	서울특별시 송파구 잠실동 주공2단지 247동 104호
【국적】	KR

【발명자】

【성명의 국문표기】

최진태

【성명의 영문표기】

CHOI, JIN TAE

【주민등록번호】

680330-1068013

【우편번호】

156-859

【주소】

서울특별시 동작구 흑석3동 93-137호 2층

【국적】

KR

【발명자】

【성명의 국문표기】

김남규

【성명의 영문표기】

KIM, NAM GYU

【주민등록번호】

710415-1024814

【우편번호】

437-724

【주소】

경기도 의왕시 삼동(부곡동) 효성청솔APT 101-1308

【국적】

KR

【발명자】

【성명의 국문표기】

김병수

【성명의 영문표기】

KIM, BEYONG SU

【주민등록번호】

710304-1155216

【우편번호】

140-031

【주소】

서울특별시 용산구 이촌동 422번지 북한강성원 APT 102동 601호

【국적】

KR

【취지】

특허법 제42조의 규정에 의하여 위와 같이 출원합니다. 대리인
 이철희 (인) 대리인
 송해모 (인)

【수수료】

【기본출원료】

20 면 29,000 원

【가산출원료】

13 면 13,000 원

【우선권주장료】

0 건 0 원

【심사청구료】

0 항 0 원

【합계】

42,000 원

【첨부서류】

1. 요약서·명세서(도면)_1통

【요약서】

【요약】

본 발명은 하이브리드 단말기가 EV-DO 시스템으로부터 멀티미디어 서비스를 제공받는 중에 핸드 오프가 발생할 때, EV-DO 시스템에서 하이브리드 단말기로 핸드 오프를 위한 트래픽 채널 할당 신호를 전송하여 아무런 신호 응답이 없더라도 다시 트래픽 채널 할당 신호를 전송함으로써 핸드 오프의 성공률을 높일 수 있도록 구성된 EV-DO 시스템의 핸드오프 실패를 복구하는 방법 및 시스템에 관한 것이다.

본 발명은 상기 EV-DO 시스템과 상기 하이브리드 단말기 간에 트래픽 상태에서, 상기 EV-DO 시스템으로부터 상기 하이브리드 단말기로 상기 트래픽 채널 할당(TCA) 신호를 송출하여 응답 신호(L2Ack)가 없는 경우, 상기 EV-DO 시스템에서 상기 하이브리드 단말기로 상기 트래픽 채널 할당(TCA) 신호를 재전송하고, 상기 하이브리드 단말기로부터 상기 EV-DO 시스템으로 상기 트래픽 채널 할당 신호에 대한 응답 신호(L2Ack)가 있어 상기 EV-DO 시스템이 상기 하이브리드 단말기로 역방향 트래픽 채널(RTC)에 대한 승인 신호를 송출한 이후, 상기 하이브리드 단말기로부터 상기 EV-DO 시스템으로 트래픽 채널 완료(Traffic Channel Completion) 신호가 전송되지 않으면, 상기 EV-DO 시스템에서 상기 하이브리드 단말기로 상기 트래픽 채널 할당 신호를 재전송하여 핸드 오프를 수행하는 것을 특징으로 한다.

본 발명에 의하면 EV-DO 시스템이 하이브리드 단말기와 호접속이 유지된 가운데 핸드 오프를 재시도함으로써 하이브리드 단말기가 EV-DO 시스템과 데이터를 송수신하는 트래픽 상태에서 핸드 오프시에 호접속이 해제되는 문제점을 해결할 수 있다. 또한, 본 발명은 호접속이 해제되지 않고 유지된 가운데 핸드 오프를 재시도함으로써 핸드 오프의 성공률을 높일 뿐만 아니라 중단없는 데이터 전송 서비스를 제공하는 특징이 있다.

【대표도】

도 1

【색인어】

CDMA 2000 1X, 하이브리드 단말기, CDMA 2000 1x EV-DO, 핸드오프, 트래픽 채널, PDSN, IP 망,
패킷 데이터

【명세서】

【발명의 명칭】

E V-D O 시스템의 핸드오프 실패를 복구하는 방법 및 시스템{Method and System for Recovering from Hand-off fail for Use in CDMA 2000 1x EV-DO System}

【도면의 간단한 설명】

도 1은 본 발명의 바람직한 실시예에 따라 EV-DO 시스템의 핸드오프 실패를 복구하는 멀티미디어 이동통신 시스템의 구성을 간략하게 나타낸 블록도,

도 2는 EV-DO 전송기에서 하이브리드 단말기로 전송되는 순방향 링크의 채널 구조를 나타낸 도면,

도 3은 하이브리드 단말기에서 EV-DO 전송기로 전송되는 역방향 링크의 채널 구조를 나타낸 도면,

도 4는 본 발명의 바람직한 실시예에 따른 EV-DO 시스템의 핸드오프 실패를 복구하는 과정을 나타낸 신호 전송 흐름도이다.

< 도면의 주요 부분에 대한 부호의 설명 >

110 : 하이브리드 단말기(HAT)	120 : 기지국 전송기
122 : 1X 전송기(BTS)	124 : EV-DO 전송기(ANTS)
130 : 기지국 제어기	132 : 1X 제어기(BSC)
134 : EV-DO 제어기(ANC)	140 : 이동통신 교환국(MSC)
142 : HLR	144 : VLR

146 : PSTN

148 : IP 망

150 : PDSN

【발명의 상세한 설명】

【발명의 목적】

【발명이 속하는 기술분야 및 그 분야의 종래기술】

- 13> 본 발명은 EV-DO 시스템의 핸드오프 실패를 복구하는 방법 및 시스템에 관한 것이다. 더욱 상세하게는, 하이브리드 단말기가 EV-DO 시스템으로부터 멀티미디어 서비스를 제공받는 중에 핸드 오프가 발생할 때, EV-DO 시스템에서 하이브리드 단말기로 핸드 오프를 위한 트래픽 채널 할당 신호를 전송하여 아무런 신호 응답이 없더라도 다시 트래픽 채널 할당 신호를 전송함으로써 핸드 오프의 성공률을 높일 수 있도록 구성된 EV-DO 시스템의 핸드오프 실패를 복구하는 방법 및 시스템에 관한 것이다.
- 14> 이동통신 시스템은 제1 세대 아날로그 AMPS(Advanced Mobile Phone Systems) 방식과, 제2 세대 셀룰러(Celluar)/개인 휴대 통신(PCS : Personal Communication Service) 방식을 거쳐 발전하여 왔으며, 최근에는 제3 세대 고속 데이터 통신인 IMT-2000(International Mobile Telecommunication-2000)이 개발되어 상용화되고 있다.
- 15> 멀티미디어 이동통신 서비스를 위한 IMT-2000 시스템은 국제 표준화 기구인 3GPP(3rd Generation Partnership Projects)2에서 동기 방식의 IMT-2000 시스템의 규격을 정의하였는데, 고속 패킷 전송을 위한 방식으로 퀄컴(Qualcom)사의

HDR(High Data Rate)을 근간으로 하는 방식을 "1x EV(Evolution)"라고 명명하고 국제적 표준으로 확정하였다. CDMA 2000 1x EV-DO(Data Optimized)는 CDMA 2000 1X에서 데이터만 전송하는 것으로서 CDMA 2000 1X보다 진화한 방식이다.

<16> 이하에서는 설명의 편의상 CDMA 2000 1X 시스템을 "1X 시스템"으로, CDMA 2000 1x EV-DO 시스템을 "EV-DO 시스템"으로 약칭하여 설명한다.

<17> 1X 시스템은 썬킷(Circuit)망과 패킷(Packet)망이 혼용되는 형태로 최대 307.2 Kbps의 전송 속도를 갖는 단방향 고속 데이터 서비스를 제공한다. 반면, EV-DO 시스템은 패킷 데이터 전용으로 최대 2.4 Mbps의 전송 속도를 갖는 쌍방향 고속의 패킷 데이터 서비스를 제공한다.

<18> 그러나, 현재 이러한 EV-DO 시스템은 기존의 1X 시스템과 서로 혼용되어 사용되고 있다. 즉, 하나의 무선 기지국이나 기지국 제어기에 EV-DO 시스템과 1X 시스템이 하드웨어적으로 혼용되어 구성되고 동작은 각각 별개로 이루어지고 있다. 다시 말해, 기지국 전송기에는 EV-DO 시스템을 담당하는 채널 카드(Channel Card)와 1X 시스템을 담당하는 채널 카드가 각각 구비되어 있다. 또한, 기지국 제어기에도 EV-DO 시스템에서 송수신되는 패킷 데이터를 처리하는 데이터 처리 보드와 1X 시스템에서 송수신되는 데이터를 처리하는 데이터 처리 보드가 각각 구비되어 있다.

<19> 이에 따라, 무선 기지국이나 기지국 제어기 등의 이동통신 시스템에서 이동통신 단말기로 멀티미디어 데이터가 전송될 때는 EV-DO 시스템으로 전송되고, 음성이나 데이터일 경우 1X 시스템으로 전송된다.

<20> EV-DO 시스템으로부터 이동 통신 단말기로 멀티미디어 서비스를 제공받고 있는 가운데 사용자가 이동중일 경우, 기지국내 다른 섹터 영역으로 이동하거나 그 기지국이 관할하는 서비

스 영역을 벗어나 다른 기지국이 관할하는 서비스 영역으로 이동할 수 있다. 이때, 이동 통신 단말기는 핸드 오프(Hand-off)를 수행하게 된다.

<21> 이동 통신 시스템에서 이루어지는 핸드 오프는 이동 단말기가 현재 서비스를 제공받고 있는 기지국 또는 섹터의 서비스 영역을 벗어나도 계속적으로 통화가 유지될 수 있도록 이동 단말기와 기지국 간의 통화로를 절체해 주는 기술을 말한다.

<22> 그런데, EV-DO 시스템에서 이동 통신 단말기에 대해 핸드 오프를 수행할 때, EV-DO 시스템이 핸드 오프를 위한 트래픽 채널 할당 신호를 이동 통신 단말기로 전송하여 이에 대한 응답 메시지 신호를 받아서 핸드 오프를 수행하는데, EV-DO 시스템이 이동 통신 단말기로부터 상기 트래픽 채널 할당 신호에 대한 응답 메시지 신호를 수신하지 못할 경우에는 이동 통신 단말기와의 호접속을 해제(Call Drop)하게 된다. 따라서, EV-DO 시스템으로부터 제공받던 멀티미디어 서비스가 중단되어 사용자는 이동 통신 단말기를 조작하여 EV-DO 시스템으로 재접속하는 동작을 반복하여 야 하는 번거로움이 있었다.

【발명이 이루고자 하는 기술적 과제】

23> 전술한 문제점을 해결하기 위해 본 발명은, 하이브리드 단말기가 EV-DO 시스템으로부터 멀티미디어 서비스를 제공받는 중에 핸드 오프가 발생할 때, EV-DO 시스템에서 하이브리드 단말기로 핸드 오프를 위한 트래픽 채널 할당 신호를 전송하여 아무런 신호 응답이 없더라도 다시 트래픽 채널 할당 신호를 전송함으로써 핸드 오프의 성공률을 높일 수 있도록 구성된 EV-DO 시스템의 핸드오프 실패를 복구하는 방법 및 시스템을 제공하는 것을 그 목적으로 한다.

【발명의 구성 및 작용】

24> 이를 위하여 본 발명은, EV-DO 시스템의 핸드오프 실패를 복구하는 멀티미디어 이동통신 시스템으로서, 상기 EV-DO 시스템과 음성 또는 데이터 송수신을 위한 1X 시스템을 지원하고, 상기 EV-DO 시스템으로부터 멀티미디어 서비스를 받고 있는 중에 상기 EV-DO 시스템으로 경로 갱신(Route Update) 신호를 송신하고 상기 EV-DO 시스템으로부터 핸드 오프 신호를 수신하면 상기 EV-DO 시스템으로 핸드 오프 응답 신호를 전송하여 핸드 오프를 수행하는 하이브리드 단말기(HAT: Hybrid Access Terminal); 음성 또는 데이터를 송수신하는 1X 전송기(BTS); 상기 1X 전송기의 전송 서비스를 제어하는 1X 제어기(BSC); 상기 하이브리드 단말기로부터의 통신 호에 대해 상기 1X 시스템으로 통신 접속 경로를 스위칭하여 제공하는 이동통신 교환국(MSC); 상기 하이브리드 단말기와 패킷 데이터를 송수신하는 EV-DO 전송기; 상기 EV-DO 전송기의 상기 패킷 데이터의 전송 서비스를 제어하고, 상기 EV-DO 전송기를 통해 상기 하이브리드 단말기로 멀티미디어 데이터를 서비스하는 중, 상기 하이브리드 단말기로부터 경로 갱신(Rout_Update) 신호를 수신하고 이에 대해 트래픽 채널 할당(Traffic_Channel_Assignment) 신호를 전송한 후, 상기 하이브리드 단말기로부터 아무런 응답 신호가 없을 경우, 상기 트래픽 채널 할당 신호를 재전송하여 핸드 오프의 수행을 제어하는 EV-DO 제어기(ANC); 상기 EV-DO 시스템과 상기 패킷 데이터를 송수신하기 위해 상기 EV-DO 제어기와 연결되는 패킷 데이터 서빙 노드(PDSN)를 포함하는 것을 특징으로 한다.

25> 본 발명의 다른 목적에 의하면, 멀티미디어 이동통신 시스템에서 EV-DO 시스템의 핸드오프 실패를 복구하는 방법으로서, (a) 하이브리드 단말기와 상기 EV-DO 시스템 간에 트래픽 상태로 패킷 데이터를 송수신하는 단계; (b) 상기 하이브리드 단말기로부터 상기 EV-DO 시스템으로 핸드 오프를 위한 경로 갱신(Route Update) 신호를 전송하는 단계; (c) 상기 EV-DO 시스

템에서 상기 하이브리드 단말기로 핸드 오프 신호를 전송하는 단계; (d) 상기 하이브리드 단말기로부터 상기 EV-DO 시스템으로 상기 핸드 오프 신호에 대한 응답 신호가 있는지를 판단하는 단계; (e) 상기 핸드 오프 신호에 대한 응답 신호가 없는 경우, 상기 EV-DO 시스템에서 상기 하이브리드 단말기로 상기 트래픽 채널 할당 신호를 재전송하는 단계를 포함하는 것을 특징으로 한다.

26> 이하, 본 발명의 바람직한 실시예를 첨부된 도면들을 참조하여 상세히 설명한다. 우선 각 도면의 구성요소들에 참조부호를 부가함에 있어서, 동일한 구성요소들에 대해서는 비록 다른 도면상에 표시되더라도 가능한 한 동일한 부호를 가지도록 하고 있음에 유의해야 한다. 또한, 본 발명을 설명함에 있어, 관련된 공지 구성 또는 기능에 대한 구체적인 설명이 본 발명의 요지를 흐릴 수 있다고 판단되는 경우에는 그 상세한 설명은 생략한다.

27> 도 1은 본 발명의 바람직한 실시예에 따라 EV-DO 시스템의 핸드오프 실패를 복구하는 멀티미디어 이동통신 시스템의 구성을 간략하게 나타낸 블록도이다.

28> 도 1에 도시된 바와 같이, 본 발명에 따른 멀티미디어 이동통신 시스템(100)은 EV-DO 시스템과 1X 시스템이 혼용되는 구성을 갖는다. 즉, 음성 및 데이터의 전송을 위해 하이브리드 단말기(110), 1X 전송기(122), 1X 제어기(132), 이동통신 교환국(MSC: Mobile Switching Center)(140) 등을 포함하는 1X 시스템, 데이터만의 전송을 위해 하이브리드 단말기(110), EV-DO(엑세스망) 전송기(ANTS: Access Network Transceiver Subsystem)(124)와 EV-DO(엑세스망) 제어기(ANC: Access Network Controller)(134), 패킷 데이터 서빙 노드(PDSN: Packet Data Serving Node, 이하 'PDSN'이라 칭함)(150) 및 IP(Internet Protocol)망(160)을 포함하는 EV-DO 시스템이 혼용된 구성을 갖는다.

- 29> 하이브리드 단말기(110)는 1X 시스템을 통해 음성 서비스 및 저속의 데이터 서비스를 제공받으며, EV-DO 시스템을 통해 고속의 데이터 서비스를 제공받을 수 있도록 하드웨어적으로 분리된 구성을 갖는다. 하이브리드 단말기(110)는 통신을 대기하는 대기 상태에서는 1X 시스템을 통해 통신을 하도록 1X 모드로 스위칭 설정되어 있으며, EV-DO 시스템으로 데이터가 착신되었는지를 확인하기 위해 일정 시간 간격으로 EV-DO 모드로 스위칭 전환했다가 다시 1X 모드로 복귀하는 동작을 수행한다.
- 30> 이러한 1X 시스템과 EV-DO 시스템 간의 스위칭 기능은 하이브리드 단말기(110)에 내장되어 있는 베이스밴드 모뎀(Baseband Modem)의 일종인 MSM(Mobile Station Modem) 칩에 탑재된 소프트웨어에 의해 핸들링되고, 하드웨어적으로는 MSM 칩과 연결된 씨처(Searcher)라는 부품에 의해 각 망에서 사용되는 주파수를 추적(Tracking)함으로써 수행된다. 즉, 하이브리드 단말기(110)가 EV-DO 시스템에서 1X 시스템으로 스위칭할 때는 MSM 칩의 제어에 의해 씨처 모듈이 1X 시스템에서 사용하는 주파수를 추적하여 스위칭하고, 1X 시스템에서 EV-DO 시스템으로 스위칭할 때는 EV-DO 시스템에서 사용하는 주파수를 추적하여 스위칭한다.
- 31> 하이브리드 단말기(110)는 EV-DO 모드에서 EV-DO 시스템으로부터 멀티미디어 데이터를 수신할 경우, EV-DO 시스템의 액세스망(AN)으로부터 하이브리드 단말기(110)로 전송하는 순방향 링크(Foward Link) 경우에는 TDMA(Time Division Multiple Access: 시간 분할 다중 접속) 방식을 이용하여 대량의 메시지를 전송할 수 있도록 하고, 하이브리드 단말기(110)로부터 EV-DO 시스템의 액세스망(AN)으로 전송하는 역방향 링크(Reverse Link)의 경우에는 다수의 가입자를 수용하기 위해 코드 분할 다중 접속(CDMA) 방식을 이용하게 된다.

- 32> 또한, 하이브리드 단말기(110)는 EV-DO 모드 상태에서 EV-DO 시스템으로부터 멀티미디어 데이터를 수신하는 중에, 1X 망으로 음성 신호의 착신이 있는지를 확인하기 위해 일정 시간 간격마다 1X 모드로 스위칭 전환했다가 다시 EV-DO 모드로 복귀하는 동작을 수행한다.
- 33> 그리고, 하이브리드 단말기(110)는 EV-DO 전송기(124)로부터 멀티미디어 서비스를 받고 있는 중에 핸드 오프에 관련된 신호, 예컨대, 인접 기지국의 시퀀스 번호가 포함된 트래픽 채널 할당 신호를 수신하면 그에 대한 수신 응답 신호를 전송하고, 역방향 트래픽 채널 신호를 수신하면 EV-DO 전송기(124)로 트래픽 채널 종료 신호를 송출하여 핸드 오프를 수행하게 된다.
- 34> 1X 전송기(122) 및 EV-DO 전송기(124)는 기지국 전송기(BTS: Base station Transceiver Subsystem)(120)로서, 에어 인터페이스(Air Interface)를 통해 하이브리드 단말기(110)에게 이동통신 서비스를 제공한다. 즉, 1X 전송기(122)를 통해 음성 또는 데이터를 제공하고, EV-DO 전송기(124)를 통해 데이터만을 제공한다.
- 35> 1X 제어기(132) 및 EV-DO 제어기(134)는 기지국 제어기(BSC: Base Station Controller)(130)로서 기지국 전송기(120)의 이동통신 서비스를 제어하는 역할을 한다. 즉, 음성 또는 데이터의 전송 제어를 위한 1X 제어기(132)는 다수의 1X 전송기를 이동통신 교환국(130)으로 연결하고, EV-DO 제어기(134)는 데이터만의 전송 제어를 위해 다수의 EV-DO 전송기를 패킷 데이터망인 PDSN(150)으로 연결한다.
- 36> 특히, EV-DO 제어기(134)는 EV-DO 전송기(124)를 통해 하이브리드 단말기(110)로 멀티미디어 데이터를 서비스하는 중, 하이브리드 단말기(110)로부터 경로 갱신 신호(Rout_Update Message)를 수신하고 이에 대해 트래픽 채널 할당(Traffic_Channel_Assignment, 이하 "TCA"라 칭함) 신호를 전송한 후, 하이브리드 단말기(110)로부터 아무런 응답 신호가 없을 경우, TCA 신호를 재전송하여 핸드 오프가 수행될 수 있도록 제어하게 된다.

- <37> 이동통신 교환국(140)은 다수의 1X 제어기(132)를 다른 이동통신 교환국 또는 일반 교환 전화망(PSTN: Public Switched Telephone Network, 이하 'PSTN'이라 칭함)(146)과 물리적으로 연결하며, 하이브리드 단말기(110)로부터의 통신 호에 대해 1X 시스템의 통신 접속 경로를 스위칭하여 제공한다.
- <38> 또한, 이동통신 교환국(140)은 자신에게 등록된 이동 단말기의 정보를 저장하고 있는 데이터베이스인 홈 위치 등록기(Home Location Register, 이하 'HLR'이라 칭함)(132)와, 자신의 서비스 영역 내에 있는 이동 단말기의 정보를 저장하고 있는 데이터베이스인 방문자 위치 등록기(Visitor Location Register, 이하 'VLR'이라 칭함)(134)로부터 이동 단말기의 정보를 얻어 가입자의 호를 처리한다.
- <39> 데이터만의 전송을 위한 패킷 데이터 시스템인 EV-DO 시스템은 TCP/IP를 기반으로 PDSN(150)에 결합되어, IP 패킷(Internet Protocol Packet)을 통해 IP 망(160)과 각종 데이터를 송수신하게 된다. 그리고, IP 망(160)으로부터 하이브리드 단말기(110) 측으로 전송되는 패킷 데이터를 수신한 후, 이를 근거로 패킷 데이터 서비스를 위한, 예컨대, MPEG 패킷 등을 생성하고, 생성된 패킷 데이터를 TDM 방식으로 분할된 타임 슬롯에 실어 하이브리드 단말기(110)로 송출한다. 그리고, 하이브리드 단말기(110)로부터 수신되는 CDMA 변조된 데이터를 수신하여 이를 근거로 IP 패킷을 생성한 후 해당 IP 패킷을 PDSN(150)으로 송출하게 된다.
- <40> 상기 EV-DO 시스템은 섹터당 처리량을 최대화하고 각 사용자에게 채널 상황에 따라 가능한 높은 데이터 전송률을 할당해야 한다. 이를 위해 하나의 섹터가 한 순간에 하나의 사용자만을 최대의 전력으로 서비스한다. 상기 EV-DO 시스템에서 순방향 링크의 경우, 기지국에서는 전력 제어(Power Control)를 사용하지 않고 신호를 송출할 수 있는 최대의 전력으로 송출하며 하

드 핸드오프(Hard Handoff)만 가능하다. 역방향 링크의 경우에는 각 단말기별로 전력 제어를 수행하며 소프트(Softer) 또는 소프트 핸드오프(Soft Handoff)가 가능하다.

41> 도 2a는 EV-DO 전송기(124)에서 하이브리드 단말기(110)로 전송되는 순방향 링크의 채널 구조를 나타낸 것이다.

42> 도 2a에 도시된 바와 같이, 순방향 링크는 파일럿(Pilot) 채널, MAC(Medium Access Control) 채널, 제어 채널, 트래픽(Traffic) 채널로 구성된다. 파일럿 채널은 EV-DO 시스템이 하이브리드 단말기(110)를 추적하기 위한 파일럿 신호를 송출하는 채널로서, 하이브리드 단말기(110)는 파일럿 채널을 통해 전송되는 하나 이상의 파일럿 신호를 수신하고, 수신된 파일럿 신호 중 가장 세기가 큰 파일럿 신호를 전송한 무선 기지국에 접속한다. 또한, 파일럿 채널은 하이브리드 단말기(110)가 EV-DO 시스템의 무선 기지국의 간섭 검출(Coherent Detection)을 위해 참조하는 용도로도 사용된다.

43> MAC 채널은 주로 역방향 링크의 제어에 사용되는 채널로서, RA(Reverse Activity) 채널과 RPC(Reverse Power Control) 채널로 구성된다. 여기서, RA 채널은 역방향 링크의 전송 속도를 결정하는 데 사용되는 채널로서, 역방향 링크의 채널들이 포화 상태로 되었을 때, 하이브리드 단말기(110)에게 전송 속도를 낮추도록 요구하는 데에도 사용된다. 또한, RPC 채널은 하이브리드 단말기(110)가 역방향 링크를 통한 신호나 데이터 전송의 경우에 송신 전력을 제어하는 데 사용되는 채널이다.

44> 제어 채널은 EV-DO 시스템에서 하이브리드 단말기(110)로 방송 메시지(Broadcast Message)나 특정 하이브리드 단말기(110)를 직접 제어하기 위한 직접 메시지(Direct Message)를 전송하는 데 사용되는 채널이고, 트래픽 채널은 EV-DO 시스템에서 하이브리드 단말기(110)로 순수한 패킷 데이터만을 전송하는 데 사용되는 채널이다.

- 45> 한편, 도 2b를 참조하여 순방향 링크의 타임슬롯의 구조 및 데이터 구조에 대해 설명하면, 순방향 링크는 1 프레임(Frame)당 16 타임슬롯(Time Slot)으로 구성되며, 1 프레임은 대략 26.67 ms의 시간 간격을 갖는다. 하나의 타임슬롯은 전반부 슬롯(First Half Slot) 1024 칩(Chips)과 후반부 슬롯(Second Half Slot) 1024 칩(Chips)으로 모두 2048 칩(Chips)으로 구성되며, 하나의 타임슬롯 당 1.67 ms의 시간 간격을 갖는다.
- 46> 각각의 전반부 슬롯 및 후반부 슬롯을 데이터 슬롯 400 칩(Chips)과, MAC 슬롯 64 칩(Chips), 파일럿 슬롯 96 칩(Chips), 맥(MAC) 슬롯 64 칩(Chips), 데이터 슬롯 400 칩(Chips)으로 구성된다.
- 47> 도 3은 하이브리드 단말기(110)로부터 EV-DO 전송기(124)로 전송되는 역방향 링크의 채널 구조를 나타낸 것이다.
- 48> 도 3에 도시된 역방향 링크는 1X 시스템에서와 같이 코드 분할 다중 접속 방식을 이용하며, 크게 액세스(Access) 채널과 트래픽 채널로 구성된다. 액세스 채널은 파일럿 채널과 데이터 채널로 구성되며, 트래픽 채널은 파일럿 채널, MAC 채널, 응답(Ack) 채널, 데이터 채널로 구성된다. 여기서, MAC 채널은 다시 RRI(Reverse Rate Indicator) 채널과 DRC(Data Rate Control) 채널로 구성된다.
- 49> 액세스 채널은 개시(Origination) 신호(Connection_Request Message)와 등록(Registration) 신호(Route_Update Message)를 전송하는 데 사용되는 채널로, 무선 채널의 안정성(Stability)을 위해 9.6 kbps의 낮은 전송율을 갖는다.
- 50> 파일럿 채널은 도 2a에서 설명한 순방향 링크에서의 파일럿 채널과 유사하게 하이브리드 단말기(110)가 EV-DO 시스템의 무선 기지국의 간섭 검출(Coherent Detection)을 위해 참조하

는 용도로 사용된다. 데이터 채널은 하이브리드 단말기(110)가 EV-DO 시스템에 액세스하기 위해 필요한 데이터를 전송하는 데 사용되는 채널이다.

- 51> 트래픽 채널은 하이브리드 단말기(110)가 EV-DO 시스템으로 패킷 데이터를 전송하는 데 사용되는 채널로 무선 환경에 따라 다양한 데이터 전송 속도를 지원한다.
- 52> 파일럿 채널은 액세스 채널에서 설명한 파일럿 채널과 동일한 기능을 수행한다. MAC 채널은 트래픽 채널의 데이터 전송률을 제어하는 데 사용되는 채널로 하이브리드 단말기(110)가 EV-DO 시스템과 접속을 유지하는 동안 계속 형성되는 채널이다. MAC 채널에서 RRI 채널은 하이브리드 단말기(110)가 전송하는 트래픽 채널의 데이터 전송률의 정보가 알려주는 데 사용되는 채널로서, RRI의 값은 하이브리드 단말기(110)에 디스플레이된다.
- 53> 또한, DRC 채널은 현재 순방향 링크의 채널 환경에 따라 복조 가능한 데이터율을 정하여 기지국에 알려주는 역할을 한다. 즉, EV-DO 전송기(124)에서는 순방향 채널의 타임슬롯을 이용하여 하이브리드 단말기(110)로 패킷 데이터를 전송하는데, 패킷 데이터의 전송 속도의 결정 기준이 하이브리드 단말기(110)가 송출하는 DRC Cover 값이다. 하이브리드 단말기(110)는 DRC Cover 값을 결정하기 위해 EV-DO 전송기(124)로부터 수신하는 C/I(Carrier to Interference)값을 측정하여 최대의 전송 속도를 낼 수 있는 DCR Cover 값을 결정한다.
- 54> 응답 채널은 하이브리드 단말기(110)가 타임슬롯 단위로 순방향으로 수신한 데이터에 대한 응답 신호를 전송하는 데 사용되는 채널로서, 데이터의 길이가 작고 간섭(Interference)를 줄이기 위하여 기본 타임슬롯 길이의 1/2만 차지한다.
- 55> 데이터 채널은 액세스 채널의 데이터 채널과 마찬가지로 하이브리드 단말기(110)가 패킷 데이터만을 전송하는 데 사용되는 채널이다.

- <56> 한편, 트래픽 채널의 기본 전송 단위인 패킷은 26.66 ms의 길이를 가지며, 패킷 사이즈 별로 전송 비트율이 바뀌어 전송된다. 역방향 링크에서 사용되는 파일럿 채널, 트래픽 채널, DRC 채널 및 응답 채널은 직교 방식인 왈시 코드(Walsh Code)를 사용하여 구분한다.
- <57> 도 4는 EV-DO 시스템의 핸드오프 실패를 복구하는 과정을 나타낸 신호 전송 흐름도이다.
- <58> 하이브리드 단말기(110)는 사용자에게 의해 전원이 온 되면, 1X 시스템의 1X 제어기(132) 및 1X 전송기(122)로부터 파일럿 신호를 수신하여 1X 모드를 초기화(Initialization)하여 대기 상태를 유지하고, 1X 모드 초기화시에 획득한 시스템 파라미터 메시지와 EV-DO 제어기(134) 및 EV-DO 전송기(132)로부터 파일럿 신호를 이용하여 EV-DO 모드를 초기화한 후, 대기 상태를 유지한다.
- <59> 1X 모드와 EV-DO 모드를 초기화한 하이브리드 단말기(110)는 1X 모드와 EV-DO 모드 간에 듀얼 모니터링을 수행하는데, 1X 모드 상태에서 5.12 초의 주기로 모니터링한다.
- <60> 한편, 하이브리드 단말기(110)는 대기 상태에서 1X 시스템과 EV-DO 시스템을 모니터링하는 도중 EV-DO 전송기(124)로부터 하이브리드 단말기(110)로 데이터가 전송되거나, 하이브리드 단말기(110)의 사용자가 키조작으로 EV-DO 시스템으로 데이터를 요청하는 경우 EV-DO 모드로 활성화되어 데이터를 송수신하기 위한 트래픽 상태로 진입하는지를 판단한다. 하이브리드 단말기(110)가 트래픽 상태로 진입하기 위해서는 EV-DO 전송기(124)와 데이터를 송수신할 수 있도록 EV-DO 전송기(124)와 커넥션(Connection)과 세션(Session)을 형성해야 한다.
- <31> 하이브리드 단말기(110)가 EV-DO 전송기(124)로 커넥션 요청 메시지를 전송하고, 이에 대해 EV-DO 전송기(124)에서 하이브리드 단말기(110)로 커넥션 응답 메시지를 전송해 줌으로써, 하이브리드 단말기(110)와 EV-DO 전송기(124) 간에는 커넥션이 형성된다.

- <62> 이후, 하이브리드 단말기(110)와 EV-DO 전송기(124) 간에는 세션 설정에 대한 메시지를 주고받음으로써 세션이 설정되게 된다.
- <63> 하이브리드 단말기(110)에서 패킷 데이터를 요청하거나, EV-DO 전송기(124)에서 하이브리드 단말기(110)로 멀티미디어 데이터를 전송해 주게 되면, 하이브리드 단말기(110)는 EV-DO 모드의 트래픽 상태로 진입하게 되고 하이브리드 단말기(110)는 EV-DO 전송기(124)와 패킷 데이터를 송수신하게 된다(S410).
- <64> 이와 같이 EV-DO 전송기(124)와 패킷 데이터를 송수신하는 하이브리드 단말기(110)는 EV-DO 전송기(124)가 관할하는 영역내에 위치한 상태이더라도 하이브리드 단말기(110)의 사용자가 이동하게 되면, 인접하는 기지국이 관할하는 영역과 상호간에 겹치는 영역에 위치하게 된다.
- <65> 이때, 하이브리드 단말기(110)는 인접하는 기지국들의 전력 세기 등을 알려주는 경로 갱신(RUP: Route Update) 신호를 EV-DO 전송기(124)로 전송한다(S420).
- <66> 상기 경로 갱신 신호에는 하이브리드 단말기(110)와 신호를 주고받을 수 있는 인접 기지국들의 참조번호와 이에 대응된 전력 세기값 등이 포함되어 있다.
- <67> 하이브리드 단말기(110)로부터 경로 갱신 신호(RUP)를 수신한 EV-DO 전송기(124)는 하이브리드 단말기(110)로 경로 갱신 신호를 수신하였음을 알리는 응답 신호(L2Ack: Layer2 Acknowledge)를 전송해 준다(S422).
- <68> EV-DO 전송기(124)는 하이브리드 단말기(110)로 현재 위치한 기지국과 인접 기지국 등 핸드오프 대상 기지국의 시퀀스 번호(Sequence Number)가 포함된 트래픽 채널 할당(Traffic_Channel_Assignment, 이하 "TCA"라 칭함) 신호를 전송한다(S430).

- <69> EV-DO 전송기(124)가 하이브리드 단말기(110)로 TCA 신호를 전송한 이후, 하이브리드 단말기(110)가 음영 지역에 위치하거나 전파 간섭 등의 이유로 상기 TCA 신호를 수신하지 못하거나 상기 TCA 신호를 수신하더라도 그에 대한 응답 신호를 EV-DO 전송기(124)로 전송하지 못하는 경우가 발생하기도 한다.
- <70> EV-DO 전송기(124)는 하이브리드 단말기(110)로 TCA 신호를 전송한 후, 하이브리드 단말기(110)로부터 응답 신호(L2Ack)가 수신되지 않는 경우(S432), 하이브리드 단말기(110)로 상기 TCA 신호를 한번 더 송신한다(S440).
- <71> EV-DO 전송기(124)는 하이브리드 단말기(110)로 상기 TCA 신호를 재전송한 후에도 하이브리드 단말기(110)로부터 아무런 신호가 없다면, 3회까지 상기 TCA 신호를 전송하는 동작을 반복하게 할 수 있다.
- <72> 이어, 하이브리드 단말기(110)는 EV-DO 전송기(124)로부터 인접 기지국의 트래픽 채널을 할당받아 무선 신호를 송수신할 수 있는 채널 포착 상태(Mobile Acquisition)가 된다.
- <73> EV-DO 전송기(124)는 하이브리드 단말기(110)로 TCA 신호를 송신한 이후 이에 대한 응답 신호를 하이브리드 단말기(110)로부터 수신하면, 역방향 트래픽 채널을 획득(Acquire)한 것을 알려주는 역방향 트래픽 채널(Reverse Traffic Channel, 이하 "RTC"라 칭함) 신호를 하이브리드 단말기(110)로 전송해 준다(S450).
- <74> 하이브리드 단말기(110)는 EV-DO 전송기(124)로부터 RTC 신호를 수신하면, 트래픽 채널 설정을 완료하였음을 알리는 트래픽 채널 완료(Traffic Channel Completion, 이하 "TCC"라 칭함) 신호를 송출해 주어야 한다.

- 75> 그러나, 하이브리드 단말기(110)가 EV-DO 전송기(124)로부터 상기 RTC 신호를 수신하지 못하거나, 상기 RTC 신호를 수신하더라도 음영 지역에 위치하거나 전파 간섭 등의 이유로 상기 TCC 신호를 EV-DO 전송기(124)로 전송하지 못하는 경우가 발생할 수 있다.
- 76> 이와 같이 하이브리드 단말기(110)로부터 TCC 신호를 수신하지 못하면(S460), EV-DO 전송기(124)는 상기 단계 S440으로 복귀하여 하이브리드 단말기(110)로 TCA 신호를 재전송함으로써 핸드 오프에 대한 과정을 재시도하게 된다(S470).
- 77> 상기 단계 S440 내지 상기 단계 S460의 과정을 통해 EV-DO 시스템이 하이브리드 단말기(110)로부터 TCC 신호를 수신하여 핸드 오프가 이루어지면, EV-DO 전송기(124)는 하이브리드 단말기(110)로 인접 기지국 리스트(Neighbor List)를 전송해 준다(S480).
- 78> 본 발명의 실시예에 의하면, 하이브리드 단말기가 EV-DO 시스템으로부터 멀티미디어 서비스를 제공받는 중에 핸드 오프가 발생할 때, EV-DO 시스템에서 하이브리드 단말기로 핸드 오프를 위한 트래픽 채널 할당 신호를 전송하여 아무런 신호 응답이 없더라도 트래픽 채널 할당 신호를 재전송함으로써 핸드 오프의 성공률을 높일 수 있도록 구성된 EV-DO 시스템의 핸드오프 실패를 복구하는 방법 및 시스템을 실현할 수 있다.
- 79> 이상의 설명은 본 발명의 기술 사상을 예시적으로 설명한 것에 불과한 것으로서, 본 발명이 속하는 기술 분야에서 통상의 지식을 가진 자라면 본 발명의 본질적인 특성에서 벗어나지 않는 범위에서 다양한 수정 및 변형이 가능할 것이다. 따라서, 본 발명에 개시된 실시예들은 본 발명의 기술 사상을 한정하기 위한 것이 아니라 설명하기 위한 것이고, 이러한 실시예에 의하여 본 발명의 기술 사상의 범위가 한정되는 것은 아니다. 본 발명의 보호 범위는 아래의 청구범위에 의하여 해석되어야 하며, 그와 동등한 범위 내에 있는 모든 기술 사상은 본 발명의 권리범위에 포함되는 것으로 해석되어야 할 것이다.

【발명의 효과】

- 30> 앞에서 설명하였듯이, 하이브리드 단말기가 EV-DO 시스템과 데이터를 송수신하는 트래픽 상태에서 핸드 오프시에 호접속이 해제되는 문제점을 EV-DO 시스템이 하이브리드 단말기와 호접속이 유지된 가운데 핸드 오프를 재시도함으로써 상기 문제점을 해결할 수 있다.
- 81> 또한, 본 발명은 호접속이 해제되지 않고 유지된 가운데 핸드 오프를 재시도함으로써 핸드 오프의 성공률을 높일 뿐만 아니라 중단없는 데이터 전송 서비스를 제공하는 특징이 있다.

【특허청구범위】

【청구항 1】

EV-DO 시스템의 핸드오프 실패를 복구하는 멀티미디어 이동통신 시스템으로서,

상기 EV-DO 시스템과 음성 또는 데이터 송수신을 위한 1X 시스템을 지원하고, 상기 EV-DO 시스템으로부터 멀티미디어 서비스를 받고 있는 중에 상기 EV-DO 시스템으로 경로 갱신(Route Update) 신호를 송신하고 상기 EV-DO 시스템으로부터 핸드 오프 신호를 수신하면 상기 EV-DO 시스템으로 핸드 오프 응답 신호를 전송하여 핸드 오프를 수행하는 하이브리드 단말기(HAT: Hybrid Access Terminal);

음성 또는 데이터를 송수신하는 1X 전송기(BTS);

상기 1X 전송기의 전송 서비스를 제어하는 1X 제어기(BSC);

상기 하이브리드 단말기로부터의 통신 호에 대해 상기 1X 시스템으로 통신 접속 경로를 스위칭하여 제공하는 이동통신 교환국(MSC);

상기 하이브리드 단말기와 패킷 데이터를 송수신하는 EV-DO 전송기;

상기 EV-DO 전송기의 상기 패킷 데이터의 전송 서비스를 제어하고, 상기 EV-DO 전송기를 통해 상기 하이브리드 단말기로 멀티미디어 데이터를 서비스하는 중, 상기 하이브리드 단말기로부터 경로 갱신(Rout_Update) 신호를 수신하고 이에 대해 트래픽 채널 할당(Traffic_Channel_Assignment) 신호를 전송한 후, 상기 하이브리드 단말기로부터 아무런 응답 신호가 없을 경우, 상기 트래픽 채널 할당 신호를 재전송하여 핸드 오프의 수행을 제어하는 EV-DO 제어기(ANC);

상기 EV-DO 시스템과 상기 패킷 데이터를 송수신하기 위해 상기 EV-DO 제어기와 연결되는 패킷 데이터 서빙 노드(PDSN)

를 포함하는 것을 특징으로 하는 EV-DO 시스템의 핸드오프 실패를 복구하는 멀티미디어 이동통신 시스템.

【청구항 2】

제 1 항에 있어서,

상기 EV-DO 시스템으로부터 상기 하이브리드 단말기로 전송하는 상기 핸드 오프 신호는 인접 기지국의 시퀀스 번호가 포함된 트래픽 채널 할당(TCA) 신호와, 역방향 트래픽 채널 (Reverse_Traffic_Channel)에 대한 승인(Acknowledge) 신호를

를 포함하는 것을 특징으로 하는 EV-DO 시스템의 핸드오프 실패를 복구하는 멀티미디어 이동통신 시스템.

【청구항 3】

제 1 항에 있어서,

상기 EV-DO 시스템과 상기 하이브리드 단말기 간에 트래픽 상태에서, 상기 EV-DO 시스템으로부터 상기 하이브리드 단말기로 상기 트래픽 채널 할당(TCA) 신호를 송출하여 응답 신호(L2Ack)가 없는 경우, 상기 EV-DO 시스템에서 상기 하이브리드 단말기로 상기 트래픽 채널 할당(TCA) 신호를 재전송하고,

상기 하이브리드 단말기로부터 상기 EV-DO 시스템으로 상기 트래픽 채널 할당 신호에 대한 응답 신호(L2Ack)가 있어 상기 EV-DO 시스템이 상기 하이브리드 단말기로 역방향 트래픽 채널(RTC)에 대한 승인 신호를 송출한 이후, 상기 하이브리

드 단말기로부터 상기 EV-DO 시스템으로 트래픽 채널 완료(Traffic Channel Completion) 신호가 전송되지 않으면, 상기 EV-DO 시스템에서 상기 하이브리드 단말기로 상기 트래픽 채널 할당 신호를 재전송하여 핸드 오프를 수행하는 것을 특징으로 하는 EV-DO 시스템의 핸드오프 실패를 복구하는 멀티미디어 이동통신 시스템.

【청구항 4】

제 1 항에 있어서,

상기 하이브리드 단말기는 상기 EV-DO 시스템으로부터 멀티미디어 데이터를 수신하는 중 일 경우, 상기 1X 시스템으로부터 음성 신호의 착신이 있는지를 확인하기 위해 일정 시간 간격마다 1X 모드로 스위칭 전환했다가 다시 EV-DO 모드로 복귀하는 동작을 수행하는 것을 특징으로 하는 EV-DO 시스템의 핸드오프 실패를 복구하는 멀티미디어 이동통신 시스템.

【청구항 5】

제 1 항에 있어서,

상기 EV-DO 시스템으로부터 상기 하이브리드 단말기로 전송하는 순방향 링크(Foward Link)시에는 시간 분할 다중 접속(TDMA: Time Division Multiple Access) 방식을 통해 대량의 메시지를 전송하고,

상기 하이브리드 단말기로부터 상기 EV-DO 시스템으로 전송하는 역방향 링크(Reverse Link)시에는 다수의 가입자를 수용하기 위해 코드 분할 다중 접속(CDMA: Code Division Multiple Access) 방식을 이용하는 것을 특징으로 하는 EV-DO 시스템의 핸드오프 실패를 복구하는 멀티미디어 이동통신 시스템.

【청구항 6】

멀티미디어 이동통신 시스템에서 EV-DO 시스템의 핸드오프 실패를 복구하는 방법으로서,

- (a) 하이브리드 단말기와 상기 EV-DO 시스템 간에 트래픽 상태로서 패킷 데이터를 송수신하는 단계;
- (b) 상기 하이브리드 단말기로부터 상기 EV-DO 시스템으로 핸드 오프를 위한 경로 갱신(Route Update) 신호를 전송하는 단계;
- (c) 상기 EV-DO 시스템에서 상기 하이브리드 단말기로 핸드 오프 신호를 전송하는 단계;
- (d) 상기 하이브리드 단말기로부터 상기 EV-DO 시스템으로 상기 핸드 오프 신호에 대한 응답 신호가 있는지를 판단하는 단계;
- (e) 상기 핸드 오프 신호에 대한 응답 신호가 없는 경우, 상기 EV-DO 시스템에서 상기 하이브리드 단말기로 상기 트래픽 채널 할당 신호를 재전송하는 단계를 포함하는 것을 특징으로 하는 EV-DO 시스템의 핸드 오프 실패를 복구하는 방법.

【청구항 7】

제 6 항에 있어서, 상기 단계 (a)는

상기 하이브리드 단말기가 상기 1X 시스템과의 통신을 위한 1X 모드 및 상기 EV-DO 시스템과의 통신을 위한 EV-DO 모드를 순차적으로 초기화하여 대기 상태(Idle State)를 유지하는 과정;

상기 대기 상태에서 상기 하이브리드 단말기가 상기 1X 모드와 상기 EV-DO 모드에 대해 듀얼 모니터링(Dual Monitoring)을 수행하는 과정; 및

상기 하이브리드 단말기가 상기 EV-DO 모드의 트래픽 상태로 진입하여 상기 EV-DO 시스템과 커넥션(Connection) 및 세션(Session)을 형성하여 패킷 데이터를 송수신하는 과정을 포함하는 것을 특징으로 하는 EV-DO 시스템의 핸드오프 실패를 복구하는 방법.

【청구항 8】

제 6 항에 있어서, 상기 단계 (c)는

상기 EV-DO 시스템이 상기 하이브리드 단말기로 상기 경로 갱신 신호에 대한 수신 응답 신호(L2Ack)를 송출한 이후에 수행하며,

상기 핸드 오프 신호는 인접 기지국의 시퀀스 번호가 포함된 트래픽 채널 할당(TCA) 신호와, 역방향 트래픽 채널(Reverse_Traffic_Channel)에 대한 승인(Acknowledge) 신호를 포함하는 것을 특징으로 하는 EV-DO 시스템의 핸드오프 실패를 복구하는 방법.

【청구항 9】

제 6 항에 있어서,

상기 단계 (d)에서 상기 핸드 오프 신호에 대한 응답 신호는,

상기 EV-DO 시스템이 상기 하이브리드 단말기로부터 상기 트래픽 채널 할당(TCA) 신호에 대한 응답 신호로 수신하는 응답 신호(L2Ack)와,

상기 EV-DO 시스템이 상기 하이브리드 단말기로부터 상기 응답 신호(L2Ack)를 수신한 이후 역방향 트래픽 채널(RTC) 승인 신호에 대한 응답 신호로 수신하는 트래픽 채널 완료(Traffic Channel Completion) 신호를

포함하는 것을 특징으로 하는 EV-DO 시스템의 핸드오프 실패를 복구하는 방법.

【청구항 10】

제 6 항에 있어서, 상기 단계 (e)는

상기 EV-DO 시스템과 상기 하이브리드 단말기 간에 트래픽 상태에서, 상기 EV-DO 시스템으로부터 상기 하이브리드 단말기로 상기 트래픽 채널 할당(TCA) 신호를 송출하여 응답 신호(L2Ack)가 없는 경우, 상기 EV-DO 시스템에서 상기 하이브리드 단말기로 상기 트래픽 채널 할당(TCA) 신호를 재전송하고,

상기 하이브리드 단말기로부터 상기 EV-DO 시스템으로 상기 트래픽 채널 할당 신호에 대한 응답 신호(L2Ack)가 있어 상기 EV-DO 시스템이 상기 하이브리드 단말기로 역방향 트래픽 채널(RTC)에 대한 승인 신호를 송출한 이후, 상기 하이브리드 단말기로부터 상기 EV-DO 시스템으로 트래픽 채널 완료(Traffic Channel Completion) 신호가 전송되지 않으면, 상기 EV-DO 시스템에서 상기 하이브리드 단말기로 상기 트래픽 채널 할당 신호를 재전송하여 핸드 오프를 수행하는

것을 특징으로 하는 EV-DO 시스템의 핸드오프 실패를 복구하는 방법.

【청구항 11】

제 6 항에 있어서,

상기 단계 (a)에서 상기 하이브리드 단말기는 상기 EV-DO 시스템으로부터 멀티미디어 데이터를 수신하는 중, 상기 1X 시스템으로부터 음성 신호의 착신이 있는지를 확인하기 위해 일정 시간 간격마다 1X 모드로 스위칭 전환했다가 다시 EV-DO 모드로 복귀하는 동작을 수행하는 것을 특징으로 하는 EV-DO 시스템의 핸드오프 실패를 복구하는 방법.

【청구항 12】

제 6 항에 있어서, 상기 단계 (a)는

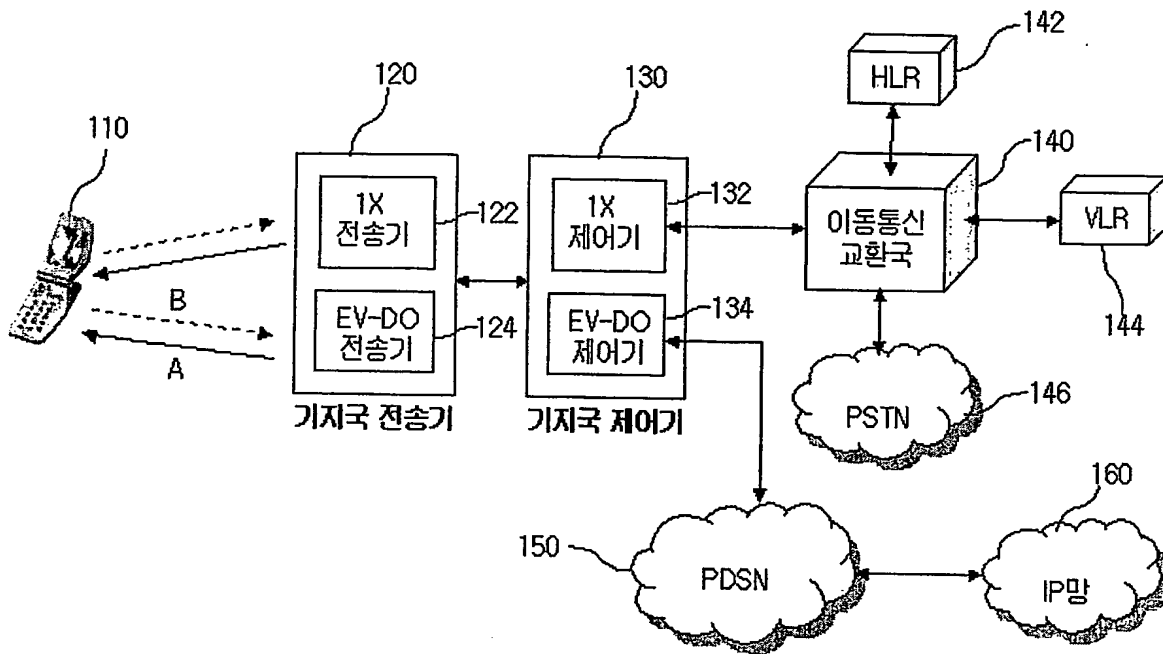
상기 EV-DO 시스템으로부터 상기 하이브리드 단말기로 전송하는 순방향 링크(Foward Link)시에는 시간 분할 다중 접속(TDMA: Time Division Multiple Access) 방식을 통해 대량의 메시지를 전송하고,

상기 하이브리드 단말기로부터 상기 EV-DO 시스템으로 전송하는 역방향 링크(Rreverse Link)시에는 다수의 가입자를 수용하기 위해 코드 분할 다중 접속(CDMA: Code Division Multiple Access) 방식을 이용하는 것을 특징으로 하는 EV-DO 시스템의 핸드오프 실패를 복구하는 방법.

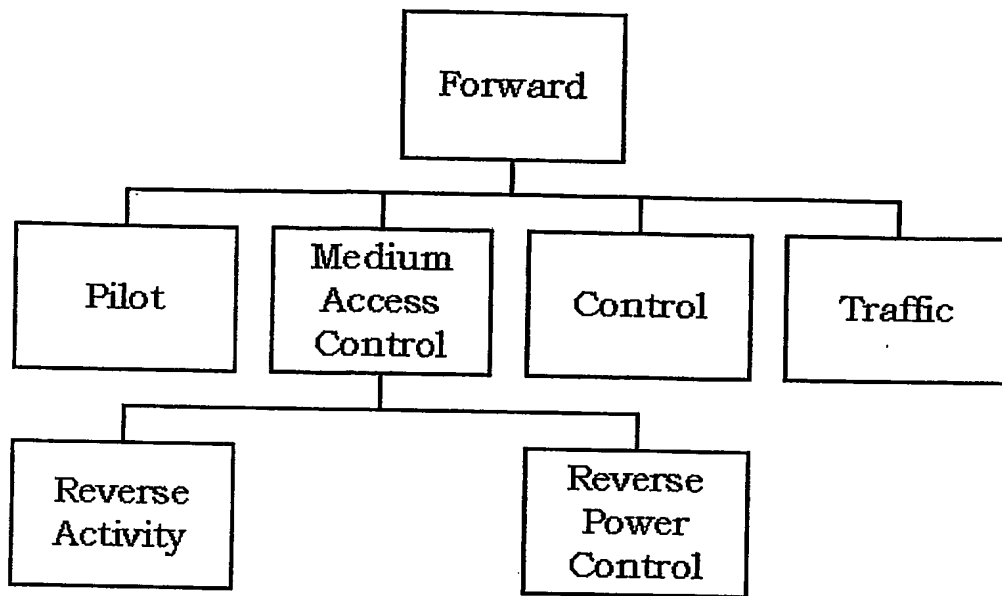
【도면】

【도 1】

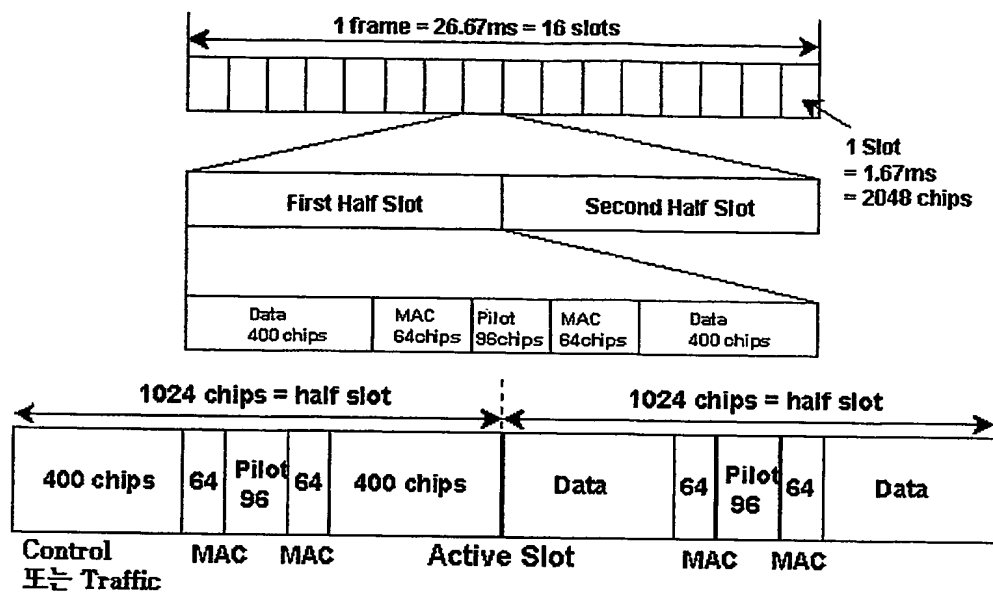
100



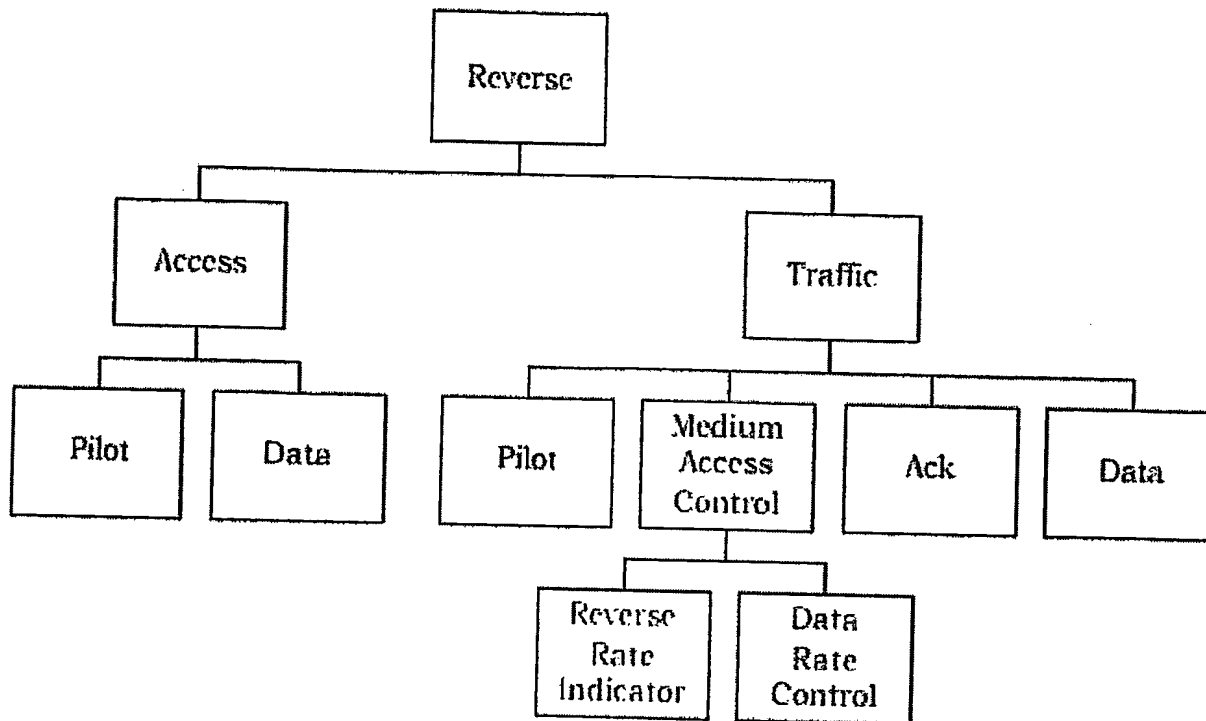
【도 2a】



【도 2b】



【도 3】



【도 4】

